

RCS4-RRR8R

バッテリーレスアプソ
モーター折返し
本体幅 90mm
200V ACサーボモーター
400W

■型式項目

RCS4 - RRR8R - WA - 400

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	選定コントローラ	ケーブル長	オプション
WA	バッテリーレスアプソ	400	サーボモーター 400W	30 30mm 20 20mm 10 10mm 5 5mm	50 50mm 700 700mm (50mmごと)	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	N 無し P 1m S 3m M 5m X 長さ指定 R ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。



選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
- 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-328 ページをご確認ください。
- ラジアルシリンダはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。
- リード 5 を垂直で使用する場合、可搬質量によって寿命が変わります。詳細は「垂直搬送質量と走行寿命」をご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 ページをご参照ください。

■ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	ストローク (mm)	標準価格
50	-	400	-
100	-	450	-
150	-	500	-
200	-	550	-
250	-	600	-
300	-	650	-
350	-	700	-

■オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-583	-
フランジ (注1)	FL	4-585	-
先端アダプター (離ねじ)	NFA	4-593	-
モーター左折返し仕様 (注2)	ML	4-592	-
モーター右折返し仕様 (注2)	MR	4-592	-
原点逆仕様	NM	4-595	-

(注1) オプション選択時は必ず「選定時の注意 (4-601) ページ」をご確認ください。
(注2) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。

■メインスペック

項目	内容	項目	内容	
リード	ボールねじリード (mm)	30 20 10 5	駆動方式	ボールねじ φ16mm 転造C10
水平	可搬質量 (注3)	30 60 80 100	繰返し位置決め精度	±0.01mm
	最高速度 (mm/s)	1300 1000 550 275	ロストモーション	0.1mm以下
	速度/加減速度	0.3 0.3 0.5 0.3	リニアガイド	直動無限循環型
	最高加減速度 (G)	1 1 1 0.7	ロッド	φ40mm 材質: アルミ 硬質アルマイト処理
垂直	可搬質量	8 17 34 72	ロッド不回転精度 (注4)	0度
	最高速度 (mm/s)	1300 1000 550 275	使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
	速度/加減速度	0.7 0.5 0.3 0.2	保護等級	IP30
	最高加減速度 (G)	1 1 1 0.7	耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
推力	定格推力 (N)	226 339 678 1357	海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ	モーター種類	ACサーボモーター
	ブレーキ保持力 (kgf)	8 17 34 72	エンコーダ種類	バッテリーレスアプソリユート
ストローク	最小ストローク (mm)	50 50 50 50	エンコーダパルス数	16384 pulse/rev
	最大ストローク (mm)	700 700 700 700	納期	ホームページ [納期照会] に記載
	ストロークピッチ (mm)	50 50 50 50		

(注3) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

■ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
ロボットケーブル	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

■加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

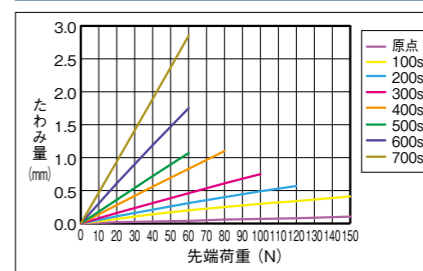
姿勢	水平					垂直				
	加速度(G)									
リード (mm)	0.2	0.3	0.5	0.7	1.0	0.2	0.3	0.5	0.7	1.0
30	30	30	20	15	10	8	8	8	8	6
20	60	60	40	25	20	17	17	17	15	12
10	80	80	80	70	60	34	34	30	30	20
5	100	100	80	60	60	72	50	40	25	

■ストロークと最高速度

ストローク	50~250 (50mmごと)	300 (mm)	350 (mm)	400 (mm)	450 (mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)
リード										
30	1300	1230	970	790	650	540	460	400	350	
20	1000	820	650	520	430	360	310	260	230	
10	550	520	400	310	250	210	180	150	130	110
5	275	250	190	150	120	100	80	70	60	55

(単位はmm/s)

■ロッドたわみ量 (参考値)



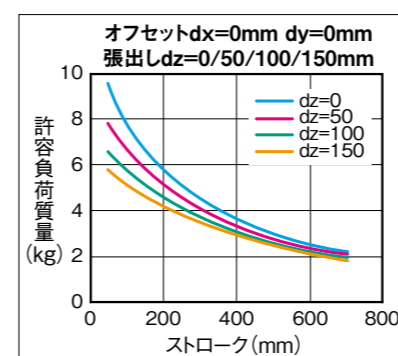
■ロッド先端許容負荷質量

【水平 平置き】 オフセット距離 dx, 張出し距離 dz, 負荷 m

【水平 横立て】 オフセット距離 dx, 張出し距離 dz, 負荷 m

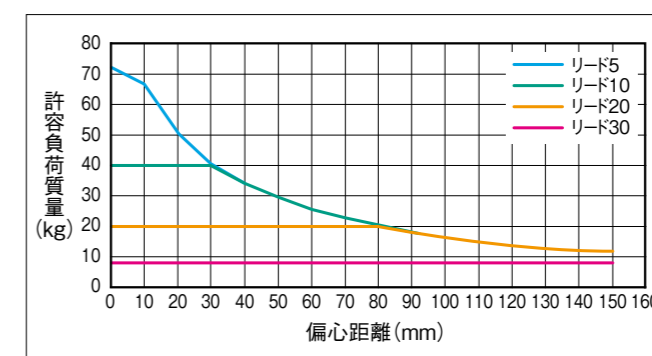
【垂直】 偏心距離 dx, 偏心距離 dy, 負荷 m

■水平



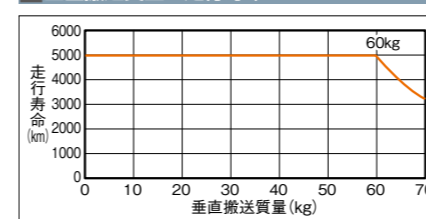
許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度1.0G、速度500mm/s)

■垂直



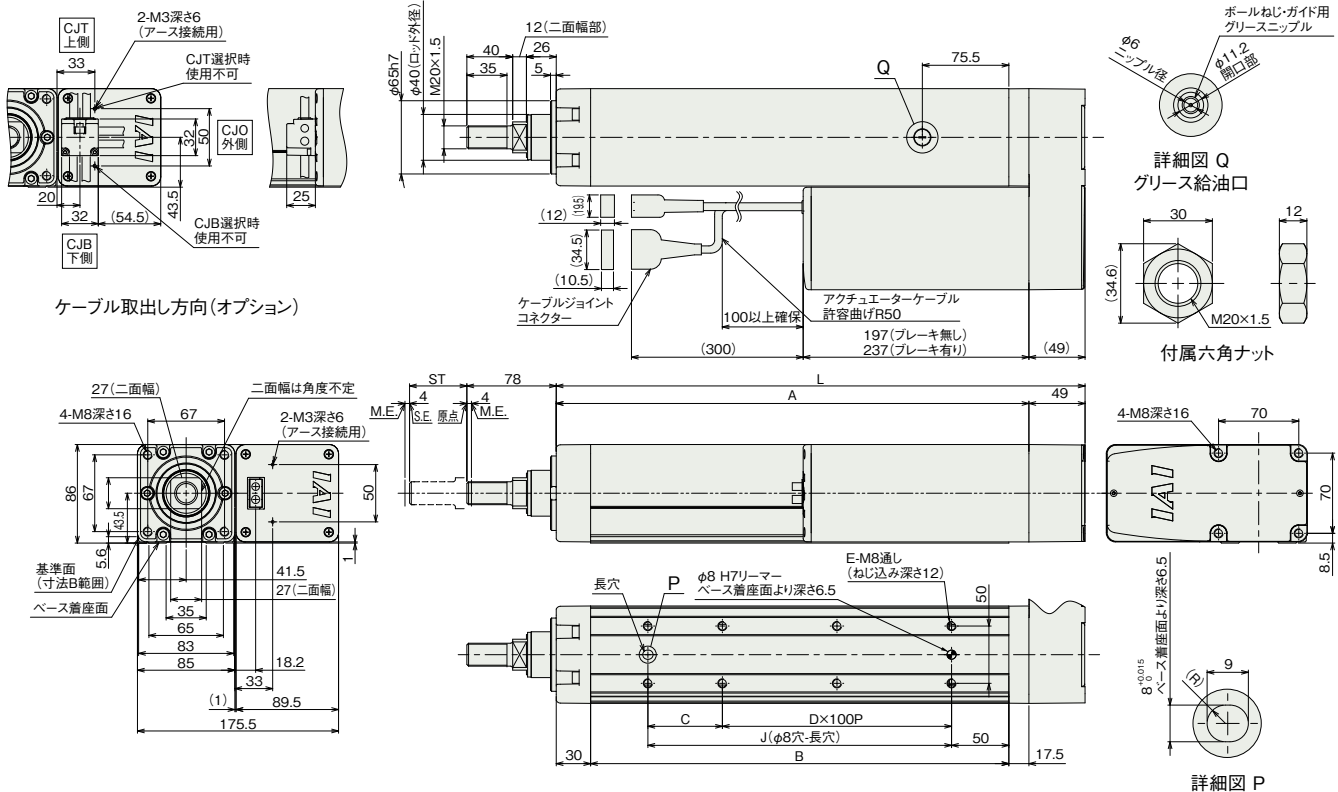
許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度0.5G、速度500mm/s)

■垂直搬送質量と走行寿命



(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
 (注) 二面幅の向きは製品により異なります。また、二面幅の向きは変更できません。
 (注) フロントフラケットおよびフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。
 (注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

ST: ストローク
 M.E.: メカニカルエンド
 S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
L	311.5	361.5	411.5	461.5	511.5	561.5	611.5	661.5	711.5	761.5	811.5	861.5	911.5	961.5
A	262.5	312.5	362.5	412.5	462.5	512.5	562.5	612.5	662.5	712.5	762.5	812.5	862.5	912.5
B	215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765	815	865
C	115	65	115	65	115	65	115	65	115	65	115	65	115	65
D	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
J	115	165	215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765
ロッド先端静的許容荷重(N)	222	186	159	139	124	111	101	92	84.7	78.4	72.8	68	63.7	59.8
ロッド先端動的許容荷重(5000km寿命)(N)	オフセット0mm	93	76.3	64.7	56	49.2	43.8	39.3	35.6	32.4	29.7	27.3	25.2	23.3
	オフセット100mm	72	61.6	53.9	48	43	38.9	35.4	32.3	29.7	27.4	25.3	23.5	21.9
ロッド先端静的許容トルク(N・m)	22.3	18.7	16.1	14.1	12.6	11.3	10.3	9.4	8.7	8.1	7.6	7.1	6.7	6.3
ロッド先端動的許容トルク(N・m)	7.2	6.2	5.4	4.8	4.3	3.9	3.5	3.2	3	2.7	2.5	2.4	2.2	2

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
質量(kg)	ブレーキ無し	7.9	8.3	8.8	9.3	9.8	10.3	10.8	11.2	11.7	12.2	12.7	13.2	13.7
	ブレーキ有り	8.5	8.9	9.4	9.9	10.4	10.9	11.4	11.8	12.3	12.8	13.3	13.8	14.3

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジショナーデータなし)	-	8-57	
RSEL		8	単相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	36000	-	8-105	
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-287	
SCON2-CG		1		●	●	-	●	●	●	-	-	●	●	●	-	384	-	8-257	
XSEL-P/Q		6	単相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-345	
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	●	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-331	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
 (注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモート/O仕様となり、機能オプションに[M]が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。